(19)日本国特許庁(JP)

(12)公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開2000—28704

> (P2000-28704A) 平成12年1月28日(2000.1.28)

> > テーマコート

(参考)

(51)Int.Cl. 7

識別記号

FΙ

G01S 13/44 7/292 G01S 13/44

5J070

7/292

Α

審査請求 有 請求項の数6 OL (全8頁)

(21)出願番号

特願平10-191260/

(22)出願日

平成10年7月7日(1998.7.7)

(71)出願人 000004237

日本電気株式会社

(43)公開日

東京都港区芝五丁目7番1号

(72)発明者 佐藤 隆

東京都港区芝5丁目7番1号 日本電気株

式会社内

(72)発明者 平尾 学

東京都港区芝5丁目7番1号 日本電気株

式会社内

(74)代理人 100085235

弁理士 松浦 兼行

Fターム(参考) 5J070 AB01 AC11 AD07 AF03 AH01

AH14 AH31 AH33 AH34 AH35

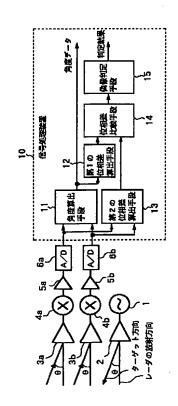
AK08 BF04

(54) 【発明の名称】 レーダ装置

(57)【要約】

【課題】 従来は、サイドローブレベルの低いアンテナ が必要となるが、アンテナのサイドローブレベルを下げ るには限界があり、また、そのレベル低減のためアンテナの価格が高価になる。

【解決手段】 位相差比較手段14は、角度算出手段11で求めた実際のターゲット角度を、第1の位相差算出手段12において位相差理論式に代入して求めた第1の位相差と、第2の位相差算出手段13において実際の受信信号から直接算出した第2の位相差とを比較する。これにより、2つの位相差特性の差からターゲットが受信アンテナの受信ビームのサイドローブ角度位置にあるかどうかを判断でき、アンテナのサイドローブによって発生するターゲットの偽像を正確に判別できる。



THIS PAGE BLANK (USPTO)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 送信波をターゲットに向けて送信する送 信波発生手段と、

前記送信波を前記ターゲットに反射させて得られた反射 波を別々に受信する、所定の間隔を隔てて配置された第 1及び第2の受信アンテナと、

前記第1及び第2の受信アンテナの受信電力に基づい て、振幅比較モノパルス方式によりターゲット角度を算 出する角度算出手段と、

前記角度算出手段からのターゲット角度を基に、受信信 10 号間の位相差を算出する第1の位相差算出手段と、

前記第1及び第2の受信アンテナの受信信号間の位相差 を直接算出する第2の位相差算出手段と、

前記第1及び第2の位相差算出手段によりそれぞれ算出 された位相差を比較する位相差比較手段と、

前記位相差比較手段により得られた差の値が一定値未満 であるときは前記ターゲットは真像と判定し、前記一定 値以上であるときは前記ターゲットは偽像であると判定 する判定手段とを有することを特徴とするレーダ装置。

【請求項2】 前記角度算出手段は、前記第1及び第2 の受信アンテナの受信電力の和PrΣと差PrΔをそれ ぞれ算出した後、それらの比ΡrΔ/ΡrΣを算出し、 その比の値より前記ターゲット角度を算出することを特 徴とする請求項1記載のレーダ装置。

【請求項3】 前記第1の位相差算出手段は、前記第1 及び第2の受信アンテナの間隔をd、前記角度算出手段 により算出されたターゲット角度をheta、前記送信波の波 長を入としたとき、 $360d \cdot sin\theta / \lambda$ なる式によ り前記位相差を算出することを特徴とする請求項1又は 2記載のレーダ装置。

【請求項4】 送信波をターゲットに向けて送信する送 信波発生手段と、

前記送信波を前記ターゲットに反射させて得られた反射 波を別々に受信する、所定の間隔を隔てて配置された第 1及び第2の受信アンテナと、

前記第1及び第2の受信アンテナの受信電力に基づい て、振幅比較モノパルス方式によりターゲット角度を算 出する第1の角度算出手段と、

前記第1及び第2の受信アンテナの受信信号間の位相差 を直接算出する位相差算出手段と、

前記位相差算出手段により算出された前記位相差を基 に、ターゲット角度を算出する第2の角度算出手段と、 前記第1及び第2の角度算出手段によりそれぞれ算出さ れたターゲット角度を比較する角度比較手段と、

前記角度比較手段により得られた差の値が一定値未満で あるときは前記ターゲットは真像と判定し、前記一定値 以上であるときは前記ターゲットは偽像であると判定す る判定手段とを有することを特徴とするレーダ装置。

【請求項5】 前記第1の角度算出手段は、前記第1及 び第2の受信アンテナの受信電力の和 $Pr\Sigma$ と差 $Pr\Delta$ 50 のレーダ装置では、次のような問題点がある。受信電力

をそれぞれ算出した後、それらの比ΡrΔ/ΡrΣを算 出し、その比の値より前記ターゲット角度を算出するこ とを特徴とする請求項4記載のレーダ装置。

【請求項6】 前記第2の角度算出手段は、前記第1及 び第2の受信アンテナの間隔をd、前記位相差算出手段 により算出された位相差をø、前記送信波の波長を入と したとき、 sin^{-1} ($\phi\lambda$ /(360d)) なる式に より前記ターゲット角度を算出することを特徴とする請 求項4又は5記載のレーダ装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明はレーダ装置に係り、 特に検知したターゲットが偽像であるか否かを判別する 車載用のレーダ装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、自動車の衝突防止等のために 利用される、水平方向の障害物判別に優れた車載用レー ダ装置として、振幅比較モノパルス方式のレーダ装置が 知られている(特開平9-68573号公報、特開平8 -334557号公報など)。かかる振幅比較モノパル ス方式のレーダ装置では、放射パターンの一部が重なる ように配設された複数のアンテナ素子から電波を放射さ せ、ターゲットから反射された反射信号を複数のアンテ ナ素子で受信して、その受信信号を中間周波数に周波数 変換した後、A/D変換器でディジタル信号に変換した 後、信号処理装置に供給して高速フーリエ変換(FF T) のような周波数解析手法に基づきターゲットを検出

【0003】ここで、従来のレーダ装置では、アンテナ 受信ビームのサイドローブにより発生するターゲットの 30 偽像の判別は、メインローブ角度位置における受信電力 の大きさとサイドローブ角度位置における受信電力の大 きさの差で行っている。

【0004】図8はこの従来のレーダ装置による受信電 力差による偽像の判別方法を示す。同図(A)におい て、曲線aと曲線bは2つの受信アンテナにて受信した メインローブの信号の受信電力Pra、Prbであり、 同図(B)に示す曲線cは受信電力の和と差の比Pr△ /PrΣを示す。信号処理装置には、図8(A)に示す 40 ように、しきい値電力Prthを設けてあり、このレベ ル以下の信号では、角度算出を行わない。

【0005】従って、サイドローブ角度位置にある曲線 cの点線部分は角度算出を行わなくなり、ターゲットの 偽像が発生することはない。なお、Prthは、測角要 求範囲内で角度算出が可能となるように、測角範囲内の 最小受信電力Prminよりも小さな値に設定する必要 がある。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】しかるに、上記の従来

3

Prは、レーダ方程式より、次式で表される。 【0007】

 $Pr = \frac{Pt \cdot Gt \cdot Gr \cdot \lambda^2 \cdot \sigma}{(4\pi)^3 \cdot R^4}$

ただし、上式中、Ptは送信電力、 λ は送信信号の波長、Gtは送信利得、 σ はターゲットの有効反射面積、Grは受信利得、Rはターゲットまでの距離である。 【0008】上式において、Pt、Gt、Gr、 λ は、At、At、At 、At At At

【0008】上式において、Pt、Gt、Gr、 λ は、 ν -グ装置固定の値であり、また、受信回路にf'(fは中間周波数)のカットオフ周波数のハイパスフィルタ (Rによる減衰補正)を用いると、受信電力Prはターゲットの有効反射面積 σ の大きさにより変化する。

【0009】図9はターゲットの有効反射面積 σ が大きい場合の受信電力Pra、Prb及びPr Δ /Pr Σ 比を示す。図9(A)に示すとおり、サイドローブ角度位置における受信電力は、しきい値電力Prthを越えており、その角度範囲において、偽像が発生する。

【0011】従って、ターゲットの有効反射面積 σ の上限において、サイドローブ角度位置における受信電力が、しきい値電力Prth以下であり、また、ターゲットの有効反射面積 σ の下限において、測角範囲内の最小受信電力Prminがしきい値Prth以上となるように、サイドローブレベルの低いアンテナが必要となる。しかし、アンテナのサイドローブレベルを下げるには限界があり、また、そのレベル低減のためアンテナの価格が高価になるという問題がある。

【0012】本発明は上記の点に鑑みなされたもので、 検知したターゲットがアンテナ受信ビームのサイドロー プにより発生する偽像であるか否かを判別し得るレーダ 装置を提供することを目的とする。

[0013]

【課題を解決するための手段】本発明は上記の目的を達成するため、送信波をターゲットに向けて送信する送信報を発生手段と、送信波をターゲットに反射させて得られた反射波を別々に受信する、所定の間隔を隔てて配置された第1及び第2の受信アンテナと、第1及び第2の受信アンテナの受信電力に基づいて、振幅比較モノバルス方式によりターゲット角度を算出する角度算出手段と、第2の角度第出手段と、第2の角度第出手段と、第1及び第2の受信アンテナの受信信号間の位相差を直接算出する第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出する第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出手段と、第1及び第2の位相差算出

【数1】

(1)

比較手段と、位相差比較手段により得られた差の値が一定値未満であるときはターゲットは真像と判定し、一定値以上であるときはターゲットは偽像であると判定する判定手段とを有する構成としたものである。

【0014】この発明では、角度算出手段で求めた実際のターケット角度を、第1の位相差算出手段において位相差理論式に代入して求めた第1の位相差と、第2の位相差算出手段において実際の受信信号から直接算出した第2の位相差とを比較するようにしたため、2つの位相差特性の差からターケットが受信アンテナの受信ピームのサイドローブ角度位置にあるかどうかを判断できる。【0015】ここで、上記の角度算出手段は、第1及び第2の受信アンテナの受信電力の和 $Pr\Sigma$ と差 $Pr\Delta$ をそれぞれ算出した後、それらの比 $Pr\Delta/Pr\Sigma$ を算出

【0016】また、上記の第1の位相差算出手段は、第1及び第2の受信アンテナの間隔をd、角度算出手段により算出されたターゲット角度を θ 、送信波の波長を入としたとき、 $360d \cdot \sin\theta/\lambda$ なる式により位相差を算出する。

し、その比の値よりターゲット角度を算出する。

【0017】また、本発明は上記の目的を達成するた め、送信波をターゲットに向けて送信する送信波発生手 段と、送信波をターゲットに反射させて得られた反射波 を別々に受信する、所定の間隔を隔てて配置された第1 及び第2の受信アンテナと、第1及び第2の受信アンテ ナの受信電力に基づいて、振幅比較モノパルス方式によ **りターゲット角度を算出する第1の角度算出手段と、第** 1及び第2の受信アンテナの受信信号間の位相差を直接 算出する位相差算出手段と、位相差算出手段により算出 された位相差を基に、ターゲット角度を算出する第2の 角度算出手段と、第1及び第2の角度算出手段によりそ れぞれ算出されたターゲット角度を比較する角度比較手 段と、角度比較手段により得られた差の値が一定値未満 であるときはターゲットは真像と判定し、一定値以上で あるときはターゲットは偽像であると判定する判定手段 とを有する構成としたものである。

【0018】この発明では、第1の角度算出手段で実際の受信信号から直接ターゲット角度を算出する一方、位相差算出手段で実際の受信信号から直接算出した位相差を、第2の角度算出手段でターゲット角度理論式に代入し、これにより得られたターゲット角度と上記の直接算出したターゲット角度とを比較するようにしたため、ターゲットが受信アンテナの受信ビームのサイドローブ角度位置にあるかどうかを2つのターゲット角度特性の差から判断できる。

【0019】また、本発明は上記の第1の角度算出手段 を、第1及び第2の受信アンテナの受信電力の和PrΣ PァΣを算出し、その比の値よりターゲット角度を算出 する構成とする。

【0020】また、本発明は、上記の第2の角度算出手 段を、第1及び第2の受信アンテナの間隔をd、位相差 算出手段により算出された位相差をφ、送信波の波長を λ としたとき、sin⁻¹ ($\phi\lambda$ /(360d)) なる 式によりターゲット角度を算出する構成とする。

[0021]

【発明の実施の形態】次に、本発明の実施の形態につい て図面と共に説明する。図1は本発明になるレーダ装置 の第1の実施の形態の構成図を示す。同図に示すよう に、この実施の形態のレーダ装置は、発振器1と、送信 アンテナ2と、2つの受信アンテナ3a、3bと、受信 信号が入力されるミキサ4a、4bと、ミキサ4a、4 bからの信号を増幅するアンプ5a、5bと、増幅され た信号をディジタル信号に変換するA/D変換器6a、 6 bと、信号処理装置10とから構成される。

【0022】信号処理装置10は、角度算出手段11、 第1の位相差算出手段12、第2の位相差算出手段1 3、位相差比較手段14及び偽像判定手段15から構成 されている。角度算出手段11は、振幅比較モノパルス 方式にてターゲットの角度を算出する。第1の位相差算 出手段12は、角度算出手段11により算出された角度 データを基に、受信信号間の位相差を算出する。第2の 位相差算出手段13は、受信信号間の位相差を直接算出 する。

【0023】図1の動作に概略についてまず説明する に、発振器1にて発生した信号は、送信アンテナ2によ り、ターゲットに向けて送信され、そのターゲットで反 射される。その反射波は、受信アンテナ3a、3bによ り受信される。受信アンテナ3a、3bの受信信号は、 それぞれミキサ4 a、4 bにより中間周波数に変換さ れ、増幅器5a、5bにより増幅され、更に、A/D変 換器 6 a、 6 b によりディジタル信号に変換された後、 信号処理装置10に入力される。

【0024】信号処理装置10では、角度算出手段11 により、A/D変換器6a及び6bによりそれぞれ離散 40 化された中間周波信号の受信電力を算出し、振幅比較モ ノパルス方式にて、ターゲットの角度を算出する。第1 の位相差算出手段12は、その角度データを基に、受信 信号間の位相差を算出する。受信信号間の位相差は、タ ーゲットの角度の関数式として表すことができ、この式 に算出した角度データを代入し演算することで、位相差 を算出できる。

【0025】一方、信号処理装置10では、これと同時 に第2の位相差算出手段13にて、受信信号間の位相差 を直接算出する。位相差比較手段14は、位相差算出手 50

段12及び13にて得られた位相差を比較し、その差を 求める。次に、偽像判定手段15は、位相差比較手段1 4により得られた差より、検知したターゲットが偽像で ある否かの判定を行う。ターゲットが受信ビームのサイ ドローブ角度にある場合、振幅比較モノパルス方式で は、正しいターゲット角度の算出ができない。従って、 検知したターゲットは偽像となる。

【0026】しかし、その位置では、第1の位相差算出 手段12により算出した位相差も誤った値となり、第2 10 の位相差算出手段13により直接算出した位相差と一致 しない。従って、それらの位相差を比較することによ り、検知したターゲットの角度データが誤っているか否 か、すなわち、偽像であるか否かの判別が可能となる。 【0027】次に、図1の実施の形態の動作の詳細につ いて、図2のフローチャートと図3乃至図6を併せ参照 して説明する。図1の信号処理装置10において、角度 算出手段11は、A/D変換器6a、6bにより離散化 された受信信号の中間周波信号の電力を算出し、振幅比 較モノバルス方式により、ターゲット角度を算出する (図2のステップA1)。

【0028】この振幅比較モノパルス方式による角度算 出原理について、図3と共に説明する。図3(A)に示 すように、受信アンテナ3aの受信利得ビームGra (曲線 I) と、受信アンテナ3bの受信利得ビームGr b (曲線II) の指向方向は同一ではなく、レーダの放射 方向(角度 $\theta=0$ °)に対し、それぞれ一定角度 θ a、 θ bだけ異なっている。

【0029】振幅比較モノバルス方式では、これらの受 信利得ビーム間の和利得GrΣと差利得GrΔをまず算 30 出する。ここで、受信利得ビーム間の和利得GェΣは図 3 (B) にIIIで示され、差利得Gr∆は図3 (B) にI Vで示される。続いて、上記の和利得GrΣと差利得G $r\Delta$ との比を求める。図3(C)は、その比 $Gr\Delta/G$ rΣを算出した結果であり、曲線Vで示すように、ター ゲット角度 θ に対応した値となっている。

【0030】なお、上記の比Gr∆/Gr∑は、受信ア ンテナ3a、3bにより受信した信号の受信電力の和P $r \Sigma$ と差 $P r \Delta$ の比、 $P r \Delta / P r \Sigma$ と一致する。従っ て、角度算出手段11は、各受信信号の中間周波信号の 電力 (等価的には受信信号の受信電力) を求め、Pr Δ /PrΣを算出することで、ターゲットの角度に対応し た電力比を得る。そして、その電力比よりターゲットの 角度が算出できる。

【0031】図4はアンテナ受信ビームのサイドローブ がターゲットの角度算出にどのように影響しているかを 示す。 図4 (A) は、サイドローブがある場合のアンテ ナ受信ビームであり、曲線VIは受信アンテナ3aの受信 利得ピームのメインローブ、曲線VIIは受信アンテナ3 bの受信利得ピームのメインローブを示す。また、図4 (B) は受信利得ビーム間の和利得GrΣ(曲線VIII)

と差利得G r Δ (曲線IX) を示す。図4 (C) は上記の和利得G r Σ と差利得G r Δ との比を示す。

【0032】図4(C)に示すように、サイドローブのある角度位置では、その影響により、 $|Gr\Delta/Gr\Sigma|$ の値が低下している。従って、その角度位置では、メインローブ角度内の同 $Gr\Delta/Gr\Sigma$ 値の角度であると見なすため、そのターゲットは偽像となる。

【0033】次に、第1の位相差算出手段12は、角度 算出手段11により算出した角度データを基に、受信信 号間の位相差を算出する(図2のステップA2)。受信 10

$$\phi (\theta) = 360 \cdot d \cdot \sin \theta / \lambda \quad (^{\circ})$$

ただし、上式中、入は送信信号の波長である。

【0035】上式中、受信アンテナ間隔dと送信信号の波長入とは既知であり、角度算出手段11により求めた角度 θ を式(2)に代入することにより、受信信号間の位相差 ϕ (θ)を算出することができる。

【0036】一方、第2の位相差算出手段13は、角度 算出手段11の算出動作と並行して、受信信号間の位相 差を直接算出する(図2のステップA3)。この算出方 法としては、A/D変換器6a、6bよりそれぞれ入力 20 される離散化された2つの中間周波信号を別々にFFT 等の周波数解析法を使用して位相を求め、それらの位相 差を算出する。

【0037】図6は式(2)の位相差曲線(曲線X:点線)と、式(2)に図4(C)のGr△/Gr∑から算出した角度データを代入した位相差曲線(曲線XI:実線)を示す。同図中、曲線Xが第2の位相差算出手段13により算出された位相差と角度との関係を示す位相差曲線であり、曲線XIが第1の位相差算出手段12により算出された位相差と角度との関係を示す位相差曲線であ30。図6から分かるように、サイドローブ角度位置では、誤った角度を算出するため、両位相差曲線X及びXIは異なっている。

【0038】次に、位相差比較手段14は、2つの位相 差算出手段12と13でそれぞれ求めた位相差を比較 し、両位相差が略一致しているかどうか判定する(図2

$$\theta = \sin^{-1}(\phi \cdot \lambda / (360d))$$

ターゲット角度 θ は、式(3)に示すように、受信信号間位相差 ϕ の関数として表すことができる。

【0042】次に角度比較手段24は、2つの角度算出 40 手段21及び23にて得られた両角度を比較し、両角度 差が略一致しているかどうか判定する。偽像判定手段25は、角度差比較手段24の角度差がある一定値未満の 場合は、両角度が一致したと見なし、そのターゲットは 真像であると判定し、角度差がある一定値以上の場合 は、両角度が一致しない、すなわち、ターゲットはサイドローブ角度位置にあると判断し、そのターゲットは偽 像であると判定する。

【0043】このように、この実施の形態では、2つの 第1の位相差と、実際の受信信号から直接算出した第2 角度算出手段21及び23で算出したターゲット角度を 50 の位相差とを比較するか、あるいは実際の受信信号から

信号間の位相差は、ターゲットの角度の関数式として表すことができる。図5に示すように、ターゲットから受信アンテナ3bまでの距離と受信アンテナ3bまでの距

離には、 $d \cdot s i n \theta$ の差がある。ここで、d は受信アンテナ間隔、 θ はレーダ放射方向からのターゲット角度である。そして、この距離の相違により、受信信号間に位相差が生じ、その位相差 ϕ は次式に示すように、角度

θの関数として表すことができる。【0034】

 $9/\lambda$ (°) (2)

のステップA 4)。偽像判定手段15は、位相差比較手段14の位相差がある一定値未満の場合は、両位相が一致したと見なし、そのターゲットは真像であると判定する(図2のステップA 5)。一方、位相差比較手段14の位相差がある一定値以上の場合は、両位相が一致しない、すなわち、ターゲットはサイドローブ角度位置にあると判断し、そのターゲットは偽像であると判定する(図2のステップA 6)。

【0039】次に、本発明の第2の実施の形態について説明する。図7は本発明になるレーダ装置の第2の実施の形態の構成図を示す。同図中、図1と同一構成部分には同一符号を付し、その説明を省略する。図7において、信号処理装置20は、第1の角度算出手段21、位相差算出手段22、第2の角度算出手段23、角度比較手段24及び偽像判定手段25から構成されている。【0040】第1の角度算出手段21は、ディジタル化された中間周波信号の受信電力を算出し、振幅比較モノバルス方式にて、ターゲットの角度を算出する。また、これと並行して位相差算出手段22は、ディジタル化された中間周波信号を基に、受信信号間の位相差を直接算出する。第2の角度算出手段23は、位相差算出手段22により算出した受信信号間位相差を基にターゲットの角度のを次式により算出する。

[0041]

60d)) (3)

比較することで、検知したターゲットが偽像であるか否かを判別している。この実施の形態も第1の実施の形態と同様に、アンテナ受信ビームのサイドローブによって発生するターゲットの偽像を判別できる。

【0044】なお、本発明は上記の実施の形態に限定されるものではなく、例えば受信アンテナを3以上設け、その中の2本の受信アンテナを選択使用するようにしてもよい。

[0045]

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 実際のターゲット角度を位相差理論式に代入して求めた 第1の位相差と、実際の受信信号から直接算出した第2 の位相差とを比較するか、あるいは実際の受信信号から

直接算出したターゲット角度と、実際の受信信号から直接算出した位相差をターゲット角度理論式に代入して求めたターゲット角度とを比較することにより、比較する2つの位相差特性又はターゲット角度特性の差からターゲットが受信アンテナの受信ビームのサイドローブ角度位置にあるかどうかを判断するようにしたため、アンテナ受信ビームのサイドローブによって発生するターゲットの偽像を正確に判別することができる。

【図面の簡単な説明】

- 【図1】本発明の第1の実施の形態の構成図である。
- 【図2】図1の動作を示すフローチャートである。
- 【図3】振幅比較モノパルス方式による角度算出原理の 説明図である。
- 【図4】アンテナ受信ビームのサイドローブがターゲットの角度算出にどのように影響しているかの図である。
- 【図5】受信信号間の位相差を説明するための図である。
- 【図6】サイドローブ角度位置における位相差相違を説明するための図である。
- 【図7】本発明の第2の実施の形態の構成図である。

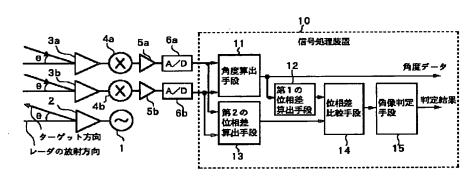
【図8】従来の一例の説明図である。

【図9】従来の問題点を説明するための図である。

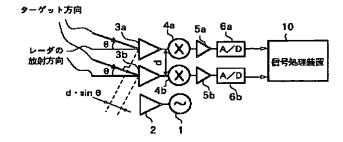
【図10】従来の問題点を説明するための図である。 【符号の説明】

- 1 発振器
- 2 送信アンテナ
- 3a、3b 受信アンテナ
- 4a、4b ミキサ
- 5 a 、5 b 増幅器
- 10 6a、6b A/D変換器
 - 10、20 信号処理装置
 - 11 角度算出手段
 - 12 第1の位相差算出手段
 - 13 第2の位相差算出手段
 - 14 位相差比較手段
 - 15、25 偽像判定手段
 - 21 第1の角度算出手段
 - 22 位相差算出手段
 - 23 第2の角度算出手段
- 20 24 角度比較手段

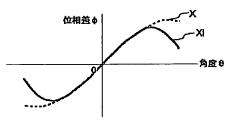
【図1】



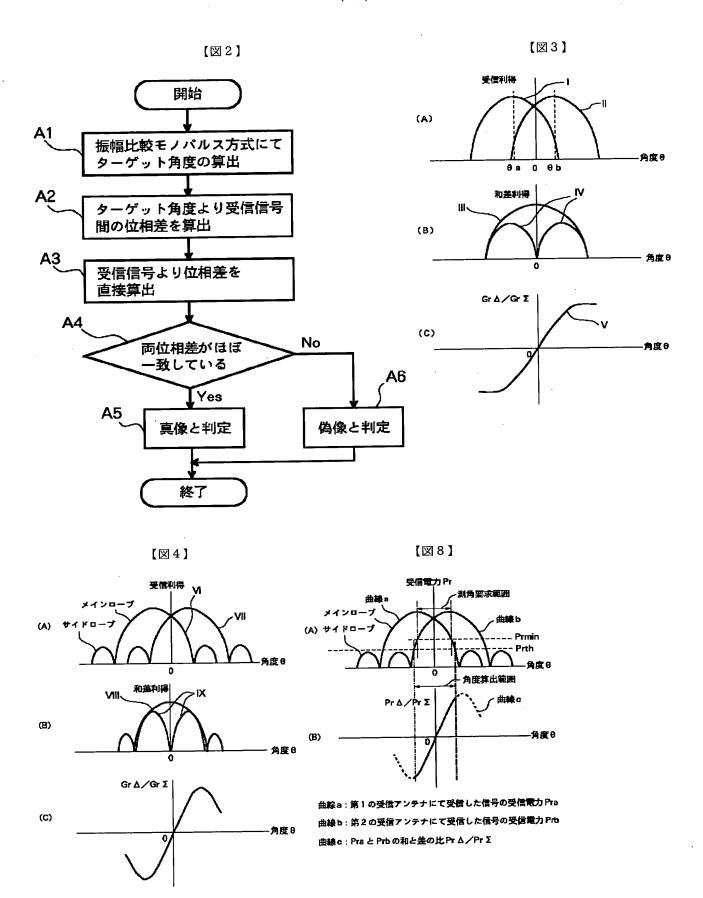
【図5】



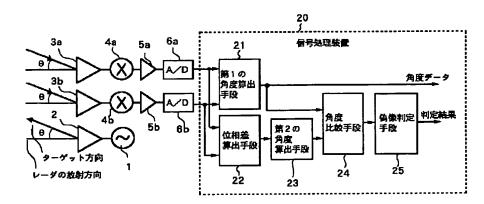
【図6】



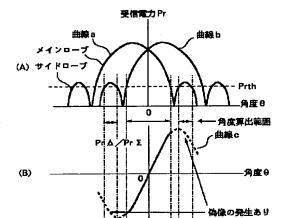
曲線X: φ = 380d • sin θ / λ 位相差曲 曲線X: 上式に算出角度を代入して求めた位相差曲線



【図7】



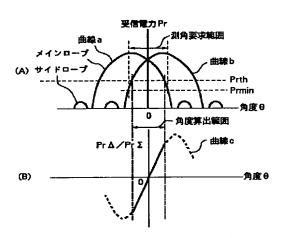
【図9】



曲線a:第1の受信アンテナにて受信した信号の受信電力Pra 曲線b:第2の受信アンテナにて受信した信号の受信電力Prb

曲線 c: Pra と Prb の和と差の比 Pr Δ / Pr Σ

【図10】



曲線a:第1の受信アンテナにて受信した信号の受信電力Pra 曲線b:第2の受信アンテナにて受信した信号の受信電力Prb

曲線¢: Pra と Prb の和と差の比 Pr Δ / Pr ∑

THIS PAGE BLANK (USPTO)